

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2005年2月10日 (10.02.2005)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2005/013236 A1

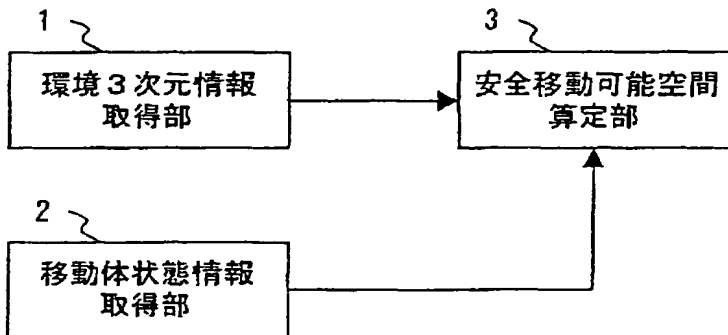
- (51) 国際特許分類⁷: G08G 1/16, B60R 21/00
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2004/010338
- (22) 国際出願日: 2004年7月21日 (21.07.2004)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願2003-203494 2003年7月30日 (30.07.2003) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): オリンパス株式会社 (OLYMPUS CORPORATION) [JP/JP]; 〒1510072 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 三由貴史 (MIYOSI, Takashi) [JP/JP]; 〒1510072 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス株式会社内 Tokyo (JP). 岩城秀和 (IWAKI, Hidekazu) [JP/JP]; 〒

- 1510072 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス株式会社内 Tokyo (JP). 荒井和彦 (ARAI, Kazuhiko) [JP/JP]; 〒1510072 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス株式会社内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 大曾義之 (OSUGA, Yoshiyuki); 〒1020084 東京都千代田区二番町8番地20 二番町ビル3F Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,

[続葉有]

(54) Title: SAFE MOVEMENT SUPPORT DEVICE

(54) 発明の名称: 安全移動支援装置



- 1...ENVIRONMENT 3-DIMENSIONAL INFORMATION ACQUISITION SECTION
2...MOVING OBJECT STATE INFORMATION ACQUISITION SECTION
3...SAFE MOVEMENT-ENABLED SPACE CALCULATION SECTION

(57) Abstract: A safe movement support device includes: an environment 3-dimensional information acquisition section (1) for acquiring environment 3-dimensional information corresponding to an actual object in a virtual space surrounding a moving object or a moving trace assumed for the moving object with a predetermined finite range; a moving object state information acquisition section (2) for acquiring moving object state information on the state of the moving object; and a safe movement-enabled space calculation section (3) for calculating a safe movement-enabled space as a virtual space having a finite range where the moving object is assumed to be able to move safely according to the environment 3-dimensional information obtained from the environment 3-dimensional information

acquisition section (1) and the moving object state information obtained from the moving object state information acquisition section (2).

(57) 要約: 移動体乃至当該移動体に関して想定された移動軌跡を所定の有限の広がりを持って囲む仮想空間内における現実の物象の状態に対応する環境3次元情報を取得するための環境3次元情報取得部(1)と、上記移動体の状態に関する移動体状態情報を取得するための移動体状態情報取得部(2)と、環境3次元情報取得部(1)から得た環境3次元情報及び移動体状態情報取得部(2)から得た移動体状態情報に基づいて上記移動体がその中で安全に移動することが可能であると推定される有限の広がりを持った仮想空間である安全移動可能空間を算定する安全移動可能空間算定部(3)とを有する安全移動支援装置である。

WO 2005/013236 A1



IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

添付公開書類:

— 国際調査報告書